

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] A. Laksana, "*Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral*," pp. 2–9, 2010.
- [2] H. Khoswanto and D. Purwanto, "*Keseimbangan Robot Beroda Dua Menggunakan Metode Fuzzy Logic*," 2007.
- [3] W. Budiharto, *Robotika teori dan implementasi*. Yogyakarta: ANDI Yogyakarta, 2010.
- [4] S. Kusumadewi, *Analisis Desain Sistem Fuzzy Menggunakan Tool Box Matlab*. Yogyakarta: Graha Ilmu, 2002.
- [5] N. Purwaningrum, "*Aplikasi Fuzzy Logic Untuk Pengendali Penerangan Ruangan Berbasis Mikrokontroler Ruangan Berbasis Mikrokontroler Atmega8535*," UNNES, Semarang, 2007.
- [6] *Datasheet Atmega8535*. [www.atmel.com](http://www.atmel.com), 2006.
- [7] A. Winoto, *Mikrokontroler AVR ATmega8/32/16/8535 dan Pemrogramannya dengan Bahasa C pada WinAVR*. Bandung: INFORMATIKA, 2010.
- [8] V. rahman Alma'i, "*Aplikasi Sensor Accelerometer Pada Deteksi Posisi*," pp. 1–10, 2008.
- [9] *MMA7455 3-Axis Accelerometer*. [www.parallax.com](http://www.parallax.com), 2009.
- [10] *Komunikasi I2C pada Microcontroller AVR*. [www.wangready.wordpress.com](http://www.wangready.wordpress.com), 2010.
- [11] P. Now, F. Texas, S. I. Supply, T. Shutdown, and H. Inputs, *L293, l293d quadruple half-h drivers*, no. September 1986. 2004.
- [12] *Motor DC*. [elib.unikom.ac.id](http://elib.unikom.ac.id), 2006.
- [13] B. C. Kuo, *Teknik Kontrol Automatik*. Jakarta: PT. Prenhallindo, 1995.
- [14] Sutikno, "*Studi Kasus Pada Pengaturan Kecepatan Motor DC*," pp. 1–10, 2010.